PATENT ABSTRACTS AND CLAIM 1

(11)Publication number: JP 6 0 - 4 3 7 9 7 (A) (43)Date of Publication of application: 08.03.1985

(21)Application number: JP58-151901 (22)Date of filing: 18.08.1983

(71) Applicant: Mitsubishi Denki Kabushikikaisha

Title of the invention: Drive information record device

ABSTRACT

Purpose:

An accurate analysis of drive information is enabled by interrupting the calculation of drive information that uses the engine rotational speed while operating the exhaust brake.

Solution:

When drive information is analyzed, start switch 5 is closed momentarily. As a result, step S4 is executed and 0 clearing the memory for the vehicle velocity, the memory for the engine rotational speed calculation, the memory for the shift position, and the memory for the exhaust brake calculation, and it progresses to step S5.

In step 11, it is judged whether the exhaust brake is operating or not. If the exhaust brake is operating, exhaust brake switch 7 is closed. Thus, control circuit 4 detects this, and executes step S12. In S12, neither rotational speed processing 13 nor changing the shift position processing S14 are executed. As a result, the error margin or the fuel cost calculation processing based on the use of the exhaust brake can be removed.

CLAIM 1

Drive information that uses the engine rotational speed or this engine rotational speed of the vehicle is prescribed in the each content.

It classifies within the ranges of prescribed and the plural, and the calculation of drive information that uses the above-mentioned engine rotational speed or the engine rotational speed interrupts the generation frequency of each range of the above-mentioned classification in the calculation and the device that memorizes, analyzes the memory content, and outputs it while operating the exhaust brake every prescribed time. It is a calculation, and a drive information record device characterized by memorizing, analyzing the memory content, and outputting it as for the generation frequency every prescribed time of the above-mentioned exhaust brake.

⑩日本国特許庁(JP)

40 特許出願公開

⑫ 公 開 特 許 公 報 (A)

昭60-43797

colnt Cl.1

識別記号

庁内整理番号

❷公開 昭和60年(1985)3月8日

G 08 G 1/12

6945-5H

審査請求 未請求 発明の数 1 (全5頁)

•;

運行情報記録装置 毎発明の名称

倒特 顧 昭58-151901

顧 昭58(1983)8月18日 色出

伊発 眀 包発 眀 者 Œ 久

姫路市千代田町840番地 三菱電機株式会社姫路製作所内

姫路市千代田町840番地 三菱電機株式会社姫路製作所内

母 野 者 葴

姬路市千代田町840番地 三菱電機株式会社姫路製作所内

三菱電機株式会社 の出 期

東京都千代田区丸の内2丁目2番3号

弁理士 大岩 增雄 外2名 命代 理

, j

レ 発明の名称

運行情報記錄鼓勵

特許請求の範囲

車両の根製回転数またはこの機関回転数を利用 十 る運行情報 を その内容 ごとに 所定の 複数 範題 に 分額し、所定時間でと、上記分額範囲でとれその 発生回数を計数 ,配催し、その記憶内容を分析し 出力する装置において、エギゾーストプレーキの 作動中は、上記機関回転数または機関回転数を利 用 十る運行情報の計数は中断し、上記エギゾース トプレーキの所定時間だとの発生回数を計数,記 儘し、その記憶内容を分析し出力することを特章 とした進行情報記録装置。

3. 発明の詳細を説明

との発明は車両の速度、機関回転数などの巡行 情報を分析・記録する巡行情報記録袋仪に興する。 **承両、特にトラック,ベスなどの大型脳楽車の** 進行質に占める燃料質の割合は高く、そのため段 族走行,坦行合理化を目的とした選行情報の記録

装御が開発されている。

この設備によると、単同選集(以下単規と省略) や 機 関 回 転 衣 左 を マ イ ク ロ コ ン ピュー タ ツ ステ ム て分析し、例えば取速を予め定めた観囲(例え # 0 ~ 20, 20 ~ 40, 40 ~ 60, 60 ~ 80, 80 ~ km/h) Cとに時間比率で表わしたりする。また、 車選と機関回転数の割合から変速器の設定位置(以下変速位数と省略)を判別して、この鏝炭を上 起取速と餌様に時間比率で表わしたりする。

、ところで、上記大型商業埠は排気ガスを利用し たエギゾーストブレーキを装備しているものがあ る。このブレーキの作動は、主に長い下り坂など において、安全走行を目的としたエンジンプレー キとして巡転者が用いるため、エギゾーストプレ -- 中の作動中は機関回転数や上配便適位皆などの 後陽回転数を利用した返行情報の計数,記憶は経 疾走行のための分析を行をうためには、むしろ望 ましくない。

この発明はとのようを点を考慮してなされたも のであり、エギゾーストプレーキの作動中は、仮

特萬昭60- 43797 (2)

図回転数または機関回転数を利用する運行情報の 計数は中断し、エギゾーストプレーキの所定時間 でとの発生回数を計数、記憶することによつて、 運行情報の分析結果を運転に出力することができ る運行情報記録鏡道を提供することを目的とする。

(8) はブリンタ(3) の駆動回路で、制御回路(4) からの命令を受けてブリンタ(8) を駆動する。

以上のように構成されたこの発明の実施例の動

作化ついて以下説明する。

新御日路(I) 内のマイクロコンピュータ(図示せず) は第2回に示すフローチャートに基づいたプログラムによつて動作する。

図において、制御図路(4)の給電路站により開始点(81)を出発し、ステップ(81)で初期化を行なつた後、ステップ(83)で開始スイッチ(6)の状態を判断する。

V1: 0 ~ 20 (km/b)

Va: 20 ~ 40 (σ)

Va: 40 ~ 60 (π)

V4: 60 ~ 80 (π)

vs : 80 ~ (km/h)

後関回転数の計数用メモリー r1 ~ r6 111

r1 : 0~ BOO (rpm)

T: : BOD ~1200 (")

rs : 1800 ~1600 (-)

r4 : 1600 ~2000 (~)

TS : 2000 ~ (-)

変速位限の針数用メモリー m1 ~ m7 は

шл: Г 🕱

10.6 ; 5 %

. ms: 3 *

D4 : 6 *

ms: 5 #

ms:ニュートラル(N)

ът: 17 (R)

の名所定範囲でとの計数値を配慮するものとする。 さて、開始スイッテ(前の操作により延行情報を 計数、記憶する事情が発了するので、使用者(ま たは単両の運転者)は単両の運行を開始させれば よい。 つぎにステップ (85) は進行終了時に運行情報 の分析結果をブリント出力するか、否かを判断す るステップで、今、ブリントスイッチ (6) は操作さ れないとすると、ブリント出力は行なわれず、ス テップ (88) ヘジャンプする。

スサップ (58) では破倒が認め中か否かを判断する、例えば後期回転数がゼロでまければ、優別は復勤しており、ゼロであれば非常めであると判断する。以下、殺物中であるとして説明する。

この場合、引き配管ステップ(89)が終行される。このステップ(89)では、所定時間で(例えば2秒間)でとに単述、後題回転数ポェび変退位置などを上述した複数の範囲(v1 ~ vs、r1 ~ rs、m1 ~ mv)に分類するために時間符ちを行ない、所定時間でごとに以下のステップを実行する。

ステップ (810) では過去 2 秒 間の 平均 車 巡 va を 求め (後述 する) 、 との 半均 車 速 va に 対 じ する メモリー (マ1 ~ マ5 の いずれか) を 老択し、 この メモリーをインクリメント する。

ステップ(811)では、エギゾーストプレーキの

特開昭60-43797(3)

作動状態を判断する。エギソーストプレーキが作動中はエギソーストプレーキスイッチ(7)が開放し、制御図路(4)がこれを検出し、ステップ (612) を実行する。

このステップ (812) では、エギゾーストプレーキ作動中を示す計数用メモリー e をインクリメントし、ステップ (83) ヘジャンプする。

ステップ (E11) でエギゾーストプレーキが作動 していない (エギゾーストプレーキスイッチ (7) が 開成) と判断したときはステップ (S15) を実行す る。

ステップ (813) では過去 2 秒間の平均機関回転 飲 ra を求め (技述する) 、との平均機関回転数 ra に対応するメモリー (r1 ~ ra のいずれか) を 選択し、とのメモリーをインクリメントする。

ステップ (B14) では上て求めた平均車速 va と平均機関回転数 va との比 c (促速比係数 c と言う)

c = rava

から、その時の変速位置を判断し、これに対応す

るメモリー(mi ~ mr のいずれか)を選択し、このメモリーをインクリメントする。ただし、メモリー mr の変速位置「リア」については凶示しないリアスイフチ(変速位置がリアのとき閉成する)によつて判断する。

従つて、ステップ (810)(812)(813)(814) で行なわれる動作は各内容 (エポゾーストプレーキ , 車速 , 機関回転数 , (変速位置) , 各所定範囲 (▼1 ~ ▼8, 51 ~ 16, 11 ~ 18) ごとにおける積算時間を求めているのと等価になる。

さて、即配において、平均車 遠 va,平均侵関回 転数 ra を求めたが、これには概えば以下の方法 がある。

恵速を例にとると、車速接出路(1)が車輪(図示せず)の回転に応じたパルス列信号を送出し、このパルス列信号が観響回路(4)のマイクロコンピュータシステムの割込み入力端子に印加されるよう構成し、割込みによつて協始するプログラムによつてパルス列信号の周測を刻々計測し、この刻々の周期を接算しておき、ステンプ(810)でこの銀

, ji,

算値を用いて平均剤剤を求め、この平均割剤から 平均車速 va を求めればよい。後興回転数化つい ても同様である。

ステップ (814) の実行後はステップ (85) へ戻り、以上の助作を繰り返し実行する。

一通りの運行が終了し、分析結果が知りたいと きは、使用者がブリントスイフチ(6)を瞬時閉成さ せればよい。これによりステップ (85) でブリン トスイッチ(6) の閉底状態を検出しステップ (86) を実行する。

ステップ (86) では、とれまで計数、記憶してきた運行情報を分析する処理を行なり。例えば、 或这や特別回転数などの各所定範囲でとの計数値をそのまま出力しても、わかりづらいため、各所 定範囲の合計計数値に対する各所定範囲でとの割合を求めて、これを出力すれば理解し易い(後述する)。

ステップ (87) では上紀ステップ (86) で得た分析結果を駆動回路(8) に出力する。駆動回路(8) によ れを受けて、ブリンク(9) を駆動し、分析結果を印 字する。

第3図はこの印字例を示するので、(P1) は単連の分析結果を示し、例えば「20~40KU/R:5 多」は、機関の全線動時間に占める車速 20~40 km/h の範囲の複算時間の割合が 5% であることを 示す。との計算は、前述したように、メモリーマ1 ~マッの各計数値の合計に対するメモリーマ2 の計 数値の百分率として容易に計算することができる。

(P2) はエギゾーストプレーキ作動時間の分析 結果を示し、後期の全線動時間に占める上記作動 時間の割合が 5% であることを示している。

(PS) は機関回転数の分析結果で「800~1200 RPM: 205」は機関の全報動時間に占める 800~1200 rpm の機関回転数の横算時間(ただしエギゾーストプレーキの作動中は除く)の割合が 205 であることを示す。この計算は、段関回転数の計数用メモリー r1 ~ r5 の名計数値の合計(この値は草返の計数用メモリー v1 ~ v5 の名計数値の合計に等しい)に対するメモリー r8 の計数値

特團昭60- 43797 (4)

の百分率として計算できる。

(P4) は変越位置の分析結果を示し、「8:3多」は2連に設定されていた時間(ただしエギソーストプレーキの作動時間は除く)の後関の全館動時間に占める割合が3%であることを示す。との計算は、別述の後関回駆数の分析計算と関係、メモリー m1 ~ mv および e の多計数合計値(メモリー v1 ~ v5 の各計数合計値に等しい)に対するメモリー m2 の計数値の百分率である。従つて、1 速~5 速の各割合とエギゾーストプレーキの作動時間の割合との合計が 100% となる。

このように、機関回転数や機関回転数を用いる 選行情報である変速位置などは運転者が経済運行 又は安全運行をする場合に重要な意味を持ち、遅 転者がそのような運行を心掛けているかが分析結 果を見れば鋭み取ることができる。

ところが、もし、エギソーストブレーキ作動中 にも、このときの機関回転数や愛遠位数などを發 算すると、運転者が安全運転を心掛けてるにもか かわらず、その意図とは無関係に進行情報が処理

図は第1図の質和비路(4) 化用いるマイクロコンピュータの動作を示すプログラムのフローチャート、第3図は第1図のブリンタ(9)の甲字例を示す動作
比別図である。

図において、(i) - 車速校出器、(2) -- 機関回転数 物出器、(s) -- 飼育回名、(f) - エギゾーストプレー キスインチ、(9) -- ブリンクである。

代型人 大岩 増 雄

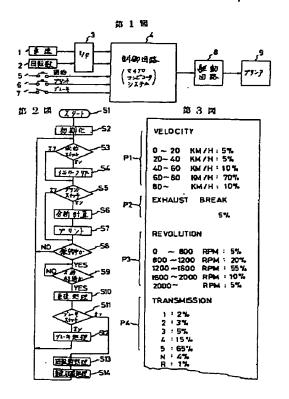
されてしまうため、ブリンタ(B)だよつて記録された分析結果を判断すると、この運転者の意図が引き出せないことだなる。

従って、本発明では、上恋したように、エギゾーストプレーキ作動中の役割回転数や変速位置の 計数を一時停止し、これらの情報の分析結果が経 族走行を心掛けているときの分析結果に等しくを るようにし、エギゾーストプレーキの作動時間は 数立に複算するようにしている。

第1図はこの発明の実施例を示す構成図、第2

, ii.

. 4



特別昭60- 43797 (60.3.6) 特別昭58-151901 (58.8.18) (三変電機 (株) 伊藤 久嗣、魚田 耕作、竹蔵 浩一

60-(全 5頁) (全 1名) (全 3名)

4572

43797

60861/12

(全 1個)

「運行情報記録装置」

- 目 的 エギゾーストプレーキの作動中は機関回転数を利用する運行情報の計数を中断することにより、運行情報の 正確な分析を可能とする。
- 成 運行情報を分析する場合、開始スイツチ5を興時閉成する。これによつてステツブS,が実行され、車座の計数用メモリー、機関回転数の計算用メモリー、車連位置の計数用メモリー、およびエギゾーストプレーキの計数用メモリーがゼロクリアされ、ステツブS,へ進行する。そしてステツブS11では、エギゾーストプレーキが作動状態が否かが判断され、もし作動中であるとエギゾーストプレーキスイツチ7が閉成しているので、計劃回路4はこれを検出して、ステツブS12を実行し、回転数処理S13および変差位置処理S14は実行しない。これによつてエギゾーストプレーキの使用にもとずく燃費計算処理の誤差を除去できる

· 申析根束の取出 9 万

車両の後側回転数をだはこの機構回転数を利用
する運行情報をその内容でとに所定の複数範囲に
分類し、所定時間でと、上記分類巡過でとにその
発生回数を針数,配位し、その記憶内容を分析し
出力する装置において、エギソーストプレーキの
作動中は、上記機関値転数または機関御転数を利
用する運行情報の針数は中断し、上記エギソース
トプレーキの所定時間でとの発生値数を計数,記
はし、その記憶内容を分析し出力することを特徴
とした運行情報記録数数。

この発明は車両の選択、機関回転数などの選行 情報を分析・記録する遅行情報記録装額に関する。

以下、この発明を実施例に表づいて説明する。 無1 図はこの発明の実施例をボイ投略構成図であり、(1) は単二級 (2) は機調図転被検出器、 (3) はその入力処理図路、(4) はマイクロコンピュータシステムなどからなる副都回域検出器(1) , 機関図を数を単連検出器(1) , 機関図を数み込む。それ、運行の開始を出力するプリントスイッチ(5) , 進行情報の分析結果を出力するプリントスイッチ(6) , まよびエギゾーストプレーキスイッチ(6) の状況を入力でる。

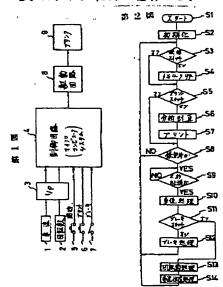
(8)はブリンタ(8)の駆動図路で、製鋼図路(4)からの命令を受けてブリンタ(8)を駆動する。

以上のように特成されたとの発明の実施供の動作について以下説明する。

制御図路(4)内のマイクロコンピュータ(図示せず)は第8図に示すフローチャートに基づいたブログラムによつて動作する。

図において、飼育図部 (4) の給電商 始により開始 点(81) を出発し、ステップ (81) で初期化を行な つた後、ステップ (85) で開始メイッチ (5) の状態 を判断する。

中、これから進行情報を分析しようと、この開始スイッチ(5)を使用者が興時間成せると、ステップ(84)が実行され、平適の計数用メモリー v1~ ve ,機関回転数の計数用メモリー x1 ~ xe ,車 遠位便の計数用メモリー n1 ~ nv ,およびエギゾーストプレーキの計数用メモリー n をゼロクリア~し、ステップ(85)へ進行する。



全3図

数竞争協会(JIII)